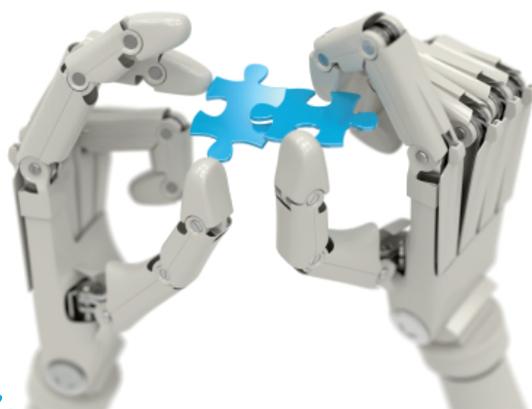


2ème colloque CENRob

Les 4 et 5 avril 2013 à l'université d'Evry-Val-d'Essonne

Robotique d'assistance

Programme



Robotique ambiante

Exosquelettes

Sous le haut patronage de Madame Michèle Delaunay,
Ministre déléguée chargée des Personnes âgées et de l'Autonomie

Sous l'égide de



en partenariat avec APPROCHE



Centres d'expertise nationaux sur les aides techniques
avec le soutien de la CNSA

Jeudi 4 avril 2013

9h00 - Accueil des participants

9h45 - M. Philippe Houdy, Président de l'Université d'Evry-Val-d'Essonne

10h00 - Séance inaugurale : conférences plénières

Président et modérateur : E. Colle (IBISC)

- ✓ L'expérience utilisateur de l'assistance technique : perspectives pour la conception et l'évaluation du système : **E. Brangier** (Universités de Metz, Laboratoire INTERPSY - ETIC)
- ✓ Aider les personnes, s'aider de robots. Enjeux sociaux et éthiques de la relation d'aide aux personnes vulnérables : **A. Hennion** (Centre de Sociologie de l'Innovation CSI, Mines Paris Tech)
- ✓ L'évaluation médico-économique et Nouvelles Technologies : une faiblesse à combler : **G. Delande** (Université Montpellier 1, CESEGH)

11h45 - Session posters (en amphithéâtre)

Modérateur : C. Fattal (CENRob, Approche)

12h30 - Déjeuner

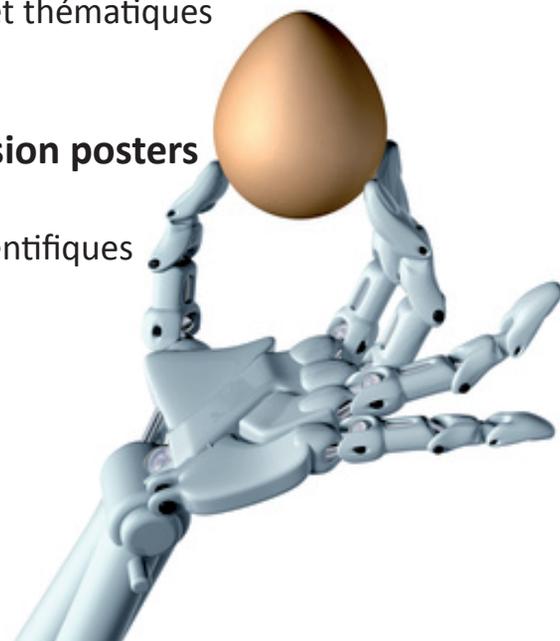
14h00 - La Robotique Ambiante d'Assistance

Modérateurs : P. Fraise (LIRMM) / F. Piette (SFTAG)

- ✓ Robotique ambiante : panorama et actualités. Exemple du projet PAL : **J.P Merlet / D. Daney** (INRIA Sophia-Antipolis)
- ✓ Contrôle d'environnement et supervision non intrusive : **P. Berruet** (LABSTIC)
- ✓ Robotique ambiante, l'expérience du CEA : **C. Leroux** (CEA List)
- ✓ Les problèmes décisionnels du robot assistant ou équipier : **R. Alami** (LAAS)
- ✓ Robotique ambiante au laboratoire IBISC : champ applicatif et thématiques scientifiques : **E. Colle** (IBISC)

16h30 - Démonstrations de dispositifs robotiques - Session posters

18h00 - Cocktail dînatoire - espace exposants et posters scientifiques



Vendredi 5 avril 2013

8h30 - Accueil

9h00 - Exosquelettes de rééducation et de suppléance

Modérateurs : V. Perdereau (ISIR) / M. Enjalbert (CENRob, Approche)

- ✓ Interagir avec exosquelette : **N. Jarassé** (ISIR, UPMC/CNRS)
- ✓ Interfaces sans contact pour la commande de l'orthèse exosquelettique ESTAE : **E. Monacelli** (LISV / UVSQ)
- ✓ Exosquelettes des membres inférieurs : de l'augmentation des capacités, à la rééducation et la suppléance : **C. Bidard / A. Verney** (CEA List)
- ✓ Exosquelettes de marche : le Rewalk au coeur de toutes les attentions : **J. Kerdraon / M. Penven / T. Deregnieux** (CRF Kerpape)

11h00 - Pause café et démonstrations de dispositifs robotiques

11h15 - Présentation d'instances, d'associations ou d'entreprises dans le champ de la robotique - Modérateur : P. Vallet (AFM)

- ✓ **Un laboratoire** : LASC, Université de Lorraine : **G. Bourhis**
- ✓ **Une association de patients** : ALIS, Association du Locked-in Syndrome : **V. Blandin**
- ✓ **Un industriel** : Société RB3D : **S. Grygorowicz**

12h15 - Le point sur le CENRob : C. Fattal (CENRob)

12h30 - Déjeuner

14h00 - Ateliers

- ✓ **Atelier 1 : Robotique humanoïde et stimulation cognitive** : Pr Anne-Sophie Rigaud (APHP, Université Paris-Descartes, CEN Stimco)
- ✓ **Atelier 2 : Domotique au service de la robotique ambiante** : JP Departe (CRF Kerpape)
- ✓ **Atelier 3 : Interfaces cérébrales (BCI), modalités d'application en robotique d'assistance** : S. Chevalier (LISV, UVSQ)

16h00 - Le point de vue d'un observateur sociologue : Pr F. Mispelblom
(Université Sud Evry)

17h00 - Fin du colloque



En parallèle de toutes les sessions :
Démonstrations de dispositifs robotiques